

PCT/FR2004/000714

FR04/714

BREVET D'INVENTION

CERTIFICAT D'UTILITÉ - CERTIFICAT D'ADDITION

COPIE OFFICIELLE

Le Directeur général de l'Institut national de la propriété industrielle certifie que le document ci-annexé est la copie certifiée conforme d'une demande de titre de propriété industrielle déposée à l'Institut.

Fait à Paris, le 30 AVR. 2004

Pour le Directeur général de l'Institut
national de la propriété industrielle
Le Chef du Département des brevets

Martine PLANCHE

DOCUMENT DE PRIORITÉ

PRÉSENTÉ OU TRANSMIS
CONFORMÉMENT À LA
RÈGLE 17.1.a) OU b)

BEST AVAILABLE COPY

INSTITUT
NATIONAL DE
LA PROPRIÉTÉ
INDUSTRIELLE

SIEGE
26 bis, rue de Saint-Petersbourg
75800 PARIS cedex 08
Téléphone : 33 (0)1 53 04 53 04
Télécopie : 33 (0)1 53 04 45 23
www.inpi.fr



26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08
Téléphone : 33 (1) 53 04 53 04 Télécopie : 33 (1) 42 94 86 54

BREVET D'INVENTION CERTIFICAT D'UTILITÉ

Code de la propriété intellectuelle - Livre VI



N° 11354*03

REQUÊTE EN DÉLIVRANCE

page 1/2




Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 540 6 H / 210502

REMISE DES PIÈCES DATE 13 MARS 2003 LIEU 13 INPI MARSEILLE N° D'ENREGISTREMENT 0303944 NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI DATE DE DÉPÔT ATTRIBUÉE PAR L'INPI 31 MARS 2003		NOM ET ADRESSE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE À QUI LA CORRESPONDANCE DOIT ÊTRE ADRESSÉE CABINET MAREK SAS Pierre MAREK et Renée MAREK 28 et 32, rue de la Loge 13002 MARSEILLE	
Vos références pour ce dossier (facultatif) P37 12FR 53			
Confirmation d'un dépôt par télécopie		<input type="checkbox"/> N° attribué par l'INPI à la télécopie	
2 NATURE DE LA DEMANDE		Cochez l'une des 4 cases suivantes	
Demande de brevet		<input checked="" type="checkbox"/>	
Demande de certificat d'utilité		<input type="checkbox"/>	
Demande divisionnaire		<input type="checkbox"/>	
Demande de brevet initiale		N°	Date
ou demande de certificat d'utilité initiale		N°	Date
Transformation d'une demande de brevet européen		<input type="checkbox"/>	Date
Demande de brevet initiale		N°	Date
3 TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum) Procédé et dispositif d'analyse de la structure et de la constitution de haies culturales, telles que, par exemple, des rangs de vigne.			
4 DÉCLARATION DE PRIORITÉ OU REQUÊTE DU BÉNÉFICE DE LA DATE DE DÉPÔT D'UNE DEMANDE ANTÉRIEURE FRANÇAISE		Pays ou organisation Date <input type="text"/> N° Pays ou organisation Date <input type="text"/> N° Pays ou organisation Date <input type="text"/> N° <input type="checkbox"/> S'il y a d'autres priorités, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»	
5 DEMANDEUR (Cochez l'une des 2 cases)		<input checked="" type="checkbox"/> Personne morale <input type="checkbox"/> Personne physique	
Nom ou dénomination sociale		PELLENC	
Prénoms			
Forme juridique		Société Anonyme	
N° SIREN		<input type="text"/>	
Code APE-NAF		<input type="text"/>	
Domicile ou siège	Rue	Route de Cavaillon	
	Code postal et ville	18410 PERTUIS	
	Pays	France	
Nationalité		Française	
N° de téléphone (facultatif)		N° de télécopie (facultatif)	
Adresse électronique (facultatif)			
<input type="checkbox"/> S'il y a plus d'un demandeur, cochez la case et utilisez l'imprimé «Suite»			

Remplir impérativement la 2^{ème} page

REMISE DES PIÈCES 31 MARS 2003 DATE 13 INPI MARSEILLE LIEU N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL ATTRIBUÉ PAR L'INPI 0303944		08 540 W / 210502
6 MANDATAIRE (s'il y a lieu)		
Nom	MAREK	
Prénom	Pierre	
Cabinet ou Société	CABINET MAREK SAS	
N° de pouvoir permanent et/ou de lien contractuel	921167	
Adresse	Rue	28 et 32, rue de la Loge
	Code postal et ville	13 010 12 MARSEILLE
	Pays	FRANCE
N° de téléphone (facultatif)	04.91.91.57.54	
N° de télécopie (facultatif)	04.91.90.94.71	
Adresse électronique (facultatif)		
7 INVENTEUR (S)		
Les inventeurs sont nécessairement des personnes physiques		
Les demandeurs et les inventeurs sont les mêmes personnes	<input type="checkbox"/> Oui <input checked="" type="checkbox"/> Non : Dans ce cas remplir le formulaire de Désignation d'inventeur(s)	
8 RAPPORT DE RECHERCHE		
Uniquement pour une demande de brevet (y compris division et transformation)		
Établissement immédiat ou établissement différé	<input checked="" type="checkbox"/> Établissement immédiat <input type="checkbox"/> Établissement différé	
Paiement échelonné de la redevance (en deux versements)	Uniquement pour les personnes physiques effectuant elles-mêmes leur propre dépôt <input type="checkbox"/> Oui <input type="checkbox"/> Non	
9 RÉDUCTION DU TAUX DES REDEVANCES		
Uniquement pour les personnes physiques <input type="checkbox"/> Requête pour la première fois pour cette invention (joindre un avis de non-imposition) <input type="checkbox"/> Obtenue antérieurement à ce dépôt pour cette invention (joindre une copie de la décision d'admission à l'assistance gratuite ou indiquer sa référence) : AG [] [] [] [] []		
10 SÉQUENCES DE NUCLEOTIDES ET/OU D'ACIDES AMINÉS		
<input type="checkbox"/> Cochez la case si la description contient une liste de séquences		
Le support électronique de données est joint	<input type="checkbox"/>	
La déclaration de conformité de la liste de séquences sur support papier avec le support électronique de données est jointe	<input type="checkbox"/>	
Si vous avez utilisé l'imprimé «Suite», indiquez le nombre de pages jointes		
11 SIGNATURE DU DEMANDEUR OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire) Pierre MAREK : Mandataire (921167)		VISA DE LA PRÉFECTURE OU DE L'INPI 

Procédé et dispositif d'analyse de la structure et de la constitution de haies culturales, telles que, par exemple, des rangs de vigne.

La présente invention concerne un procédé et un dispositif d'analyse de la structure et de la constitution de haies culturales palissées et/ou tuteurées, telles que, par exemple, des rangs de vigne, ou autres arbustes fructifères, arbres fruitiers, légumes cultivés en rangs (tomates, haricots, ...), etc.

Ce procédé et ce dispositif sont plus particulièrement destinés à la mise en œuvre et à l'équipement de machines mobiles appelées à travailler en continu dans les plantations palissées et/ou tuteurées, telles que vignes.

10 L'invention englobe également les machines et plus précisément les machines agricoles comportant application de ce procédé et de ce dispositif.

L'analyse de la structure des haies culturales ou fructifères obtenue par la mise en œuvre du procédé et du dispositif de l'invention peut être utilisée pour optimiser les résultats de différentes interventions mécaniques ou manuelles à effectuer sur ces haies, simultanément à l'examen de la structure de celles-ci, ou postérieurement.

15 L'invention peut être avantageusement appliquée à l'équipement des machines agricoles agencées et utilisées pour le prétaillage de la vigne palissée ou tuteurée, mais on souligne et on comprendra à la lecture de l'exposé qui suit, que cette invention peut être mise en œuvre pour l'équipement d'autres types de machines agricoles telles que machines de culture du sol, machines de traitement des plantes, machines de récolte, etc. Pour cette raison, la référence à une machine de prétaillage, dans la suite du présent exposé, ne saurait avoir un caractère limitatif.

25 On rappelle que l'objectif de prétaillage mécanique de la vigne est de simplifier le travail ultérieur du tailleur en éliminant le maximum de bois avant la taille manuelle. Lors de cette opération mécanique préparatoire, les bois ou sarments dont les vrilles sont fixées aux fils du palissage, sont sectionnés et dégagés. Les principales difficultés de ce travail consistent à :

- assurer le passage des piquets qui créent un obstacle à l'avancement des organes de coupe, la contrainte étant que l'action de la machine ne doit pas être destructrice vis-à-vis des piquets et des fils de palissage ou de ses propres organes de coupe ;
- 5 - pour les vignes cultivées en cordon, ne pas endommager le cordon et, notamment, ne pas couper les yeux fructifères.

La plupart des machines de prétaillage actuelles utilisent des systèmes de coupe rotatifs, les machines à barre de coupe étant peu répandues car leur dégagement est moins rapide au passage des piquets.

- 10 Selon le type le plus courant de machines équipées de systèmes de coupe rotatifs, le sectionnement des bois est assuré par au moins un empilement de disques d'émiettage comprenant un ameneur circulaire échancré dont la périphérie forme des doigts. A l'intérieur des disques, des lames fixes (EP-0 312 126) ou une scie circulaire (FR-2.576.481) assurent le sectionnement
- 15 des bois, en association avec les doigts. Les outils de coupe ainsi constitués sont empilés sur deux arbres verticaux se plaçant de part et d'autre de l'axe du palissage lors des opérations de prétaillage. Les organes rotatifs coopérant à l'action de coupe sont disposés en quinconce et se croisent légèrement en cours de travail ; le disque inférieur de chaque empilement pouvant être constitué par
- 20 un disque sécateur pour une meilleure finition.

A l'entrée d'un rang de ceps, ainsi qu'à la sortie de ce rang, les empilements de disques sont écartés pour ne pas couper les fils de culée. Les fils de palissage doivent être correctement installés pour ne pas être accrochés ou sectionnés pendant le fonctionnement de la machine sur le rang.

- 25 Au passage des piquets présentant un diamètre adéquat, souvent exécutés en bois ou en béton, les disques roulent sur ces derniers et s'écartent automatiquement, la pression sur les piquets étant réglable, de manière que la rencontre d'une densité importante de sarments ne provoque pas l'ouverture non souhaitable de la tête de coupe ; par contre, l'effort au passage des piquets ne
- 30 doit pas être excessif pour ne pas risquer de les endommager.

Cependant, lorsque les piquets sont constitués par des profilés acier de faible section, par exemple par des cornières de 30 mm, l'écartement des empilements de la tête de coupe au passage des piquets, s'opère obligatoirement manuellement; car ces derniers pourraient détériorer gravement
5 les outils de coupe en pénétrant dans les doigts des ameneurs rotatifs. Dans une telle situation, les viticulteurs préfèrent, dans la plupart des cas, utiliser des machines de prétaillage à commande d'ouverture manuelle, ce qui exige, de la part des conducteurs de ces machines une vigilance de tous les instants. Très souvent, pour ne pas prendre de risques, les conducteurs préfèrent ouvrir et
10 fermer la tête de coupe à distance des piquets avec une bonne marge de sécurité, ce qui présente l'inconvénient de laisser une quantité assez importante de bois non coupés.

Lorsque les vignes sont cultivées en cordon (cordon de Royat), par exemple, une application avantageuse de l'invention est de permettre de
15 maintenir les organes de coupe de la prétailleuse au-dessus et à distance convenable du cordon, afin d'écarter tout risque d'endommagement de ce dernier et d'éviter l'élimination d'yeux fructifères qu'il est souhaitable de garder, tout en conservant des bois de taille les plus courts possible.

En effet, s'il est possible de régler la hauteur des organes de coupe de la
20 machine, à l'entrée d'un rang, leur position par rapport au cordon peut se trouver modifiée durant leur déplacement sur ce rang, en raison des inégalités du sol, de sorte qu'en cas de descente soudaine résultant du passage de ladite machine dans un creux du terrain, le cordon peut se trouver endommagé ou dépouillé de ses yeux fructifères.

25 Une autre application intéressante de l'invention est d'effectuer une mesure de la vitesse d'avancement de la machine, de sorte à rendre possible une adaptation permanente des conditions de fonctionnement des outils de celle-ci à la vitesse d'avancement mesurée.

En effet, si l'on considère les machines de prétaillage du genre précité, la
30 vitesse périphérique des disques doit être adaptée à la vitesse d'avancement, une vitesse de rotation excessive des disques ayant pour effet de tirer les bois



vers l'arrière, alors qu'une vitesse trop faible desdits disques a pour conséquence de pousser la végétation vers l'avant. L'adaptation de la vitesse de rotation des disques à la vitesse d'avancement de la machine s'obtient au moyen d'un diviseur de débit. En pratique, le viticulteur choisit une vitesse de travail et règle
5 en conséquence le diviseur avant d'entrer dans la vigne, de sorte que si cette vitesse varie durant les trajets, les organes de coupe ne travaillent pas constamment dans les meilleures conditions, ce qui occasionne des casses de bois et, parfois, l'arrachement de pieds de vigne.

Une autre exploitation avantageuse de l'analyse de la structure des rangs
10 de vignes est de permettre une mesure de la vigueur des plants de vigne.

La culture de la vigne évolue vers un concept de "Viticulture de Précision" (Marque déposée) qui consiste à relever, au moyen de capteurs, toutes les caractéristiques importantes de la plante permettant de considérer celles-ci sur une cartographie GPS, en vue d'une optimisation à court et à long termes de la
15 récolte.

Les caractéristiques des pieds de vigne qui sont essentiellement la quantité de raisins récoltée, le sucre de ces raisins, leur acidité et la vigueur de la plante sont collectées dans une base de donnée que l'on appellera conventionnellement "pieds de vigne" et sont ensuite utilisées pour définir les conditions dans
20 lesquelles seront effectuées la taille, la fertilisation, la sélection des raisins pour une meilleure vinification, etc.

Connaître la vigueur de chaque plante est une donnée qui intéresse tout viticulteur qui veut améliorer la qualité de son produit. En effet, le plan de vigne se développe, entre autres, en fonction de la fertilisation et de la nature du terrain. Ce développement se traduit par la pousse, pendant la période
25 végétative, de sarments qui perdront leurs feuilles l'hiver suivant.

On mesure la vigueur de la vigne lorsque l'on taille celle-ci ; les sarments taillés sont récupérés, coupés en petits morceaux et pesés. Le poids de ces sarments va représenter la caractéristique de vigueur. Cela est obtenu en
30 comparant les pieds de vigne, les uns par rapport aux autres, en déterminant les

vigueurs maigres par rapport aux vigueurs abondantes. On sait qu'à chaque vigueur doit correspondre une certaine quantité de raisins produits par la plante.

5 La taille de la vigne a pour fonction de laisser sur chaque cep un certain nombre de bourgeons qui dans le cadre de leur développement vont permettre de déterminer le volume de la récolte. On sait par exemple que la vigne doit avoir en moyenne 28.000 bourgeons par hectare, après l'opération de taille. A l'heure actuelle, on répartit ces 28.000 bourgeons/hectare par le nombre de pieds/hectare, ce qui détermine uniformément pour chaque pied le nombre d'yeux à garder par pieds.

10 Sachant que dans une parcelle, compte tenu de l'hétérogénéité du sol et des conditions d'exposition, la vigueur n'est pas uniforme, il y a lieu, dans la viticulture moderne, de répartir les 28.000 yeux/hectare, non pas uniformément mais en fonction de la vigueur des pieds.

15 Les mesures faites dans le cadre de la viticulture de précision doivent permettre de mesurer la vigueur de chaque pied de vigne de façon à lui attribuer un nombre d'yeux adéquat. Il est donc nécessaire d'évaluer cette vigueur par pied d'une façon automatique car il est impensable de réaliser l'opération de pesage des bois pour chaque pied.

20 On ne connaît cependant pas actuellement de dispositif capable d'effectuer cette évaluation d'une manière automatique.

Plus généralement, il n'existe pas, à la connaissance de la Déposante, dans le domaine du machinisme agricole, des procédés et dispositifs capables d'effectuer des analyses de la structure des haies fructifères telles que des rangs de vigne, et d'appliquer les informations résultant de ces analyses :

- 25 - à l'obtention de l'ouverture automatique de la tête de coupe des machines de prétaillage se déplaçant en enjambant le rang de vigne, au passage des piquets, lorsque ceux-ci sont réalisés en fer cornière ou présentent un diamètre réduit autorisant leur pénétration dans les doigts des disques d'émiettage ;

- à l'adaptation constante de la vitesse de rotation des disques à la vitesse d'avancement de la machine ;
- au respect de l'intégrité du cordon et des yeux fructifères à conserver, pour les vignes cultivées en cordon ;
- 5 - à la mesure de la vigueur de la vigne.

D'autre part, la nécessité de procéder à une ouverture manuelle de la tête de coupe au passage des piquets ne permet pas d'effectuer un travail à grande vitesse avec les machines actuelles. En effet, soit on retarde le plus possible l'ouverture de la tête de coupe afin de sectionner la plus grande quantité de
10 sarments possible et, dans ce cas, la tête de coupe vient frapper lesdits piquets en provoquant le déchaussement progressif de ces derniers, soit on anticipe l'ouverture de ladite tête de coupe et, dans ce cas, on laisse une quantité de végétation importante sur les ceps proches desdits piquets.

La présente invention se propose de remédier aux insuffisances
15 susmentionnées.

Selon l'invention, l'analyse de la structure des haies culturales telles que, par exemple, des rangs de vigne ou autres haies fructifères, est obtenue grâce à un procédé suivant lequel on dispose, de préférence à l'avant de la tête de travail d'une machine mobile appelée à travailler en continu dans les plantations
20 palissées ou tuteurées, un système de vision artificielle en transmission et configuré pour permettre de déterminer les occultations de lumière entre un ou des émetteurs et un ou des récepteurs placés de part et d'autre de la haie, et en ce que les informations générées par ces occultations de lumière sont traitées par un système électronique d'analyse programmé ou configuré pour analyser
25 les éléments de la structure de la haie.

Selon une mise en œuvre intéressante de ce procédé, on s'affranchit, dans le système de vision artificielle, de l'influence de la lumière solaire parasite, en utilisant une lumière modulée périodiquement par le ou les émetteurs, le ou les récepteurs n'étant sensibles qu'à la lumière modulée et non à la composante
30 continue de la lumière.

Selon une autre mise en œuvre intéressante du procédé, on réduit l'importance de la lumière parasite en choisissant des longueurs d'onde d'émission et de réception pour lesquelles la lumière solaire est relativement faible, c'est-à-dire en dehors du spectre visible, soit une longueur d'onde inférieure à 400 nm ou supérieure à 750 nm, et, par exemple, une longueur d'onde de l'ordre de 950 nm, pour lequel le rayonnement solaire reçu est particulièrement faible.

Selon une autre disposition caractéristique du procédé de l'invention, le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de mesurer la vitesse d'avancement de la machine et d'ajuster la vitesse de rotation des outils tournants de ladite machine, en fonction de la vitesse d'avancement mesurée.

Selon une autre disposition caractéristique du procédé de l'invention, le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de discriminer les piquets de la haie.

Selon une autre disposition caractéristique du procédé de l'invention, le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de détecter la position du cordon, dans les vignes ou autres plantes cultivées en cordon.

Selon une autre disposition caractéristique du procédé de l'invention, le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour utiliser les informations générées par les occultations de lumière, afin d'effectuer une mesure de la vigueur des plantes.

Le dispositif d'analyse de la structure de haies fructifères selon l'invention comprend un système de vision artificielle fonctionnant en transmission, constitué d'un ou plusieurs émetteurs et d'un ou plusieurs récepteurs, ce système de vision artificielle étant agencé de sorte que lorsqu'il est monté sur une machine, un ou plusieurs de ses composants optoélectroniques puisse(nt) être disposé(s) de part et d'autre de la haie fructifère enjambée par cette dernière, ledit dispositif comprenant encore un système électronique d'analyse programmé ou configuré

pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, pour visualiser lesdits éléments.

D'autres dispositions caractéristiques avantageuses du procédé et du dispositif de l'invention , sont énoncées dans les revendications dépendantes et
5 décrites dans la suite du présent exposé.

Le procédé et le dispositif d'imagerie mobile selon l'invention ont généralement pour avantages, notamment dans leur application à la mise en œuvre et à l'équipement des machines de prétaillage de la vigne :

- 10 - de permettre la détection des piquets, quels que soient leur nature (bois, métal, plastique), leur géométrie (en L, en T, rond, carré), leur diamètre (généralement compris entre 20 et 250 mm), ainsi que l'ouverture automatique de la tête de prétaillage au passage desdits piquets, en soulageant ainsi le conducteur d'une tâche répétitive réclamant une grande attention, en particulier, lorsque les piquets sont
15 réalisés en fer cornière ;
- de diminuer la quantité de sarments laissés autour des piquets par rapport à une machine travaillant en ouverture manuelle ;
- d'éviter la détérioration des piquets ou des outils de la machine ;
- 20 - d'éviter l'endommagement du cordon et l'élimination indésirable d'yeux fructifères ;
- d'autoriser un travail à des vitesses de déplacement plus importantes de la machine ;
- de permettre une mesure automatique de la vigueur de chaque pied de vigne.

25 Dans l'application de l'invention à la mesure de la vigueur de la vigne, on comprend que chaque barrière optique qui se trouve coupée au passage des bois de taille, génère une information permettant de déterminer la section des sarments qui coupent cette barrière. En prévoyant un nombre relativement

important de barrières optiques superposées, il est possible d'obtenir une appréciation intéressante de la surface des sarments coupés par ces dernières. Des tables de corrélation ont été réalisées pour faire correspondre aux sections coupées, une vigueur, et cela pour chaque pied de vigne. Cette corrélation
5 permet une appréciation de la vigueur avec une exactitude de l'ordre de 8 %, ce qui est largement suffisant pour orienter la taille et donc à déterminer le nombre d'yeux à conserver par pied de vigne.

Selon l'invention, les informations communiquées par le système de vision artificielle sont transmises à un ordinateur ou à un calculateur embarqué dans
10 lequel sont enregistrées, avec une grande précision, les coordonnées géographiques de chaque pied de vigne obtenues par GPS, et qui permet, sur la base des données correspondantes, d'enregistrer la vigueur lors de l'opération de pré-taillage. Les informations pourront être utilisées utilement par le viticulteur pour optimiser la taille et la fertilisation de sa vigne.

15 La taille adaptée à la fertilité, doit permettre une récolte optimum au point de vue poids, sucre et acidité, et apporter ainsi aux viticulteurs la possibilité d'avoir une matière première d'excellente qualité pour la vinification, nécessaire pour l'élaboration de grands crus.

Les buts, caractéristiques et avantages ci-dessus, et d'autres encore,
20 ressortiront mieux de la description qui suit et des dessins annexés dans lesquels :

La figure 1 est une vue schématique d'un exemple de configuration du système de vision artificielle de l'invention.

25 La figure 2 est une vue en perspective illustrant une machine de prétaillage munie du système de vision artificielle, se déplaçant sur un rang de vigne.

La figure 3 est une vue de détail de la figure 2.

La figure 4 est une vue schématique du dispositif assurant l'ouverture et la fermeture de la tête de coupe de la machine au passage des piquets.

La figure 5 est une vue schématique du dispositif assurant la régulation de la vitesse de rotation des outils tournants de la machine en fonction de la vitesse d'avancement de celle-ci.

5 La figure 6 est une vue schématique du dispositif assurant le positionnement de la tête de coupe de la machine en fonction de la position du cordon du rang de vigne.

Les figures 7A, 7B et 7C sont des vues schématiques illustrant le processus d'identification des sarments par le système de vision artificielle.

10 Les figures 8A, 8B et 8C sont des vues schématiques illustrant le processus d'identification des piquets par le système de vision artificielle.

Les figures 9A et 9B sont des vues schématiques illustrant le processus de mesure de la vitesse d'avancement de la machine par le système de vision artificielle.

15 Les figures 10A et 10B sont des vues schématiques illustrant le processus de mesure de la largeur des piquets par le système de vision artificielle.

Les figures 11A et 11B sont des vues schématiques illustrant le processus de mesure du diamètre des sarments par le système de vision artificielle.

La figure 12 est une vue schématique illustrant le processus de mesure de la position du cordon, par le système de vision artificielle de l'invention.

20 On se reporte auxdits dessins pour décrire des exemples intéressants, quoique nullement limitatifs, de mises en œuvre du procédé et de réalisations du dispositif d'analyse de la structure de haies fructifères selon l'invention.

25 Ce dispositif comprend un système de vision artificielle (figure 1) fonctionnant en transmission et comprenant, d'une part, au moins un module émetteur ME comportant au moins un, et de préférence, une pluralité d'émetteurs de rayons lumineux E (E1, E2, E3, ...), et, d'autre part, au moins un module récepteur MR comportant au moins un et, de préférence, une pluralité de récepteurs de rayons lumineux R (R1, R2, R3, ...). De manière avantageuse, ce

système de vision artificielle est constitué d'émetteurs et de récepteurs d'infrarouges, et, plus spécifiquement de rayonnement du proche infrarouge.

Il est, de préférence, installé à l'avant de la tête de travail d'une machine agricole telle que la tête de coupe 1 d'une prétailleuse 2 (figure 2) par exemple
5 du genre décrit dans le document EP-0 312 126 ou dans le document FR-2 576 481.

Le module émetteur ME et le module récepteur MR sont disposés à distance l'un de l'autre, par exemple à une distance de l'ordre de 800 mm, de sorte à pouvoir être placés de part et d'autre de la haie fructifère HF (figures 2 à
10 5), lorsque la machine se déplace le long de ladite haie. Ils sont fixés sur des éléments verticaux 3a du châssis 3 de la machine, à l'aide de moyens, connus en soi, permettant un réglage de leur position, principalement en hauteur, par rapport audit châssis.

Selon l'exemple de configuration du système de vision 4 représenté à la
15 figure 1 :

- le module émetteur comporte, d'une part, à sa partie supérieure, deux émetteurs espacés alignés horizontalement et que l'on nommera, respectivement, émetteur avant E1 et émetteur arrière E2, dans la suite de la description, et, d'autre part, en partie basse, un émetteur E3 ;
20 l'espace "e" séparant les émetteurs E1 et E2 est déterminé pour être inférieur à la largeur des plus petits piquets Pi utilisés pour le palissage des haies fructifères HF, cet espace "e" étant, par exemple de l'ordre de 20 mm ;
- le module récepteur comporte trois rangées verticales ou colonnes de récepteurs que l'on nommera respectivement, rangée avant (récepteur
25 R11, R12, R13, ... R1i), rangée arrière (récepteurs R21, R22, R23, ..., R2i) et rangée intermédiaire (récepteurs R31, R32, R33, ..., R3j), le récepteur inférieur R31 de cette dernière étant placé en partie basse dudit module récepteur.

Les rangées verticales ou colonnes de récepteurs peuvent comprendre, chacune, un nombre relativement important de récepteurs. Par exemple :

- 5 - la rangée verticale avant R11, R12, R13, ..., peut être constituée de douze récepteurs ;
- la rangée verticale arrière R21, R22, R23, ..., peut également comprendre douze récepteurs ;
- la troisième rangée de récepteurs R31, R32, R33, ..., peut comporter treize récepteurs.

10 Les récepteurs de chacune des trois rangées verticales peuvent être espacés d'une distance qui peut être comprise entre 20 mm et 40 mm, dans la direction verticale.

15 La troisième rangée R31, R32, R33, ..., occupe une position intermédiaire sur l'exemple représenté à la figure 1, mais elle pourrait occuper une position différente par rapport aux deux autres, dans le système de vision artificielle.

20 Bien entendu, le système de vision pourrait comporter un nombre différent d'émetteurs et de récepteurs répartis autrement. Il serait par exemple possible de réaliser le système de vision sous forme de deux modules comportant à la fois un ou plusieurs émetteurs et un ou plusieurs récepteurs, chaque émetteur émettant des signaux qui ne sont reçus que par des récepteurs orientés sur lesdits émetteurs.

 De manière avantageuse, le faisceau de lumière de base est composé d'émetteurs et de récepteurs d'infrarouge ou de rayonnement du proche-infrarouge.

25 Selon l'invention, on s'affranchit de la lumière parasite en utilisant une lumière modulée périodiquement par les émetteurs, les récepteurs n'étant sensibles qu'à la lumière modulée et non à la composante continue de la lumière.

La lumière du soleil, qui est une source parasite pour notre système de vision, est atténuée sensiblement par l'atmosphère au dessus de 750 nm, c'est-à-dire dans l'infrarouge, avec notamment un pic d'absorption au voisinage de 950 nm. Afin que le faisceau issu du système de vision puisse être distingué de la lumière solaire, il est apparu avantageux d'utiliser un faisceau lumineux proche de 950 nm. On a donc choisi, pour chaque émetteur une diode infrarouge qui, lorsqu'elle est parcourue par un courant, émet une lumière d'une longueur d'onde égale à 950 nm. On excite cette diode avec un signal électrique périodique correspondant à une fréquence dite "fréquence de modulation". La fréquence de modulation peut être fixée dans la plage comprise entre 30 et 56 kHz.

Chaque récepteur R (photo-récepteur série TSOP de Vishay Telefunken) est sensible à tout faisceau incident ayant une longueur d'onde d'environ 950 nm. Il fournit, en sortie, un signal électrique actif uniquement si la fréquence de modulation du faisceau incident correspond à sa fréquence propre. Toutes les sources lumineuses parasites (soleil, lampes à incandescence ou fluorescentes) qui, par nature ou par construction, ne sont pas modulées à cette fréquence, ne donnent aucun signal actif en sortie du module photo-récepteur et sont donc intégralement filtrés.

Chaque émetteur E1 (avant), E2 (arrière) émet, en alternance, pendant une durée de l'ordre de 500 μ s, une lumière modulée, par exemple, à une fréquence d'environ 32 kHz. Cette fréquence est la fréquence d'accord des récepteurs. La rangée avant de récepteurs R11, R12, R13, ..., R1i ne prend que les signaux issus de l'émetteur avant E1, tandis que la rangée arrière de récepteurs R21, R22, R23, ..., R2i ne prend que les signaux issus de l'émetteur arrière E2.

D'autre part, la rangée intermédiaire de récepteurs R31, R32, R33, ..., R3j ne prend que les signaux issus de l'émetteur inférieur E3, conçu pour émettre, par exemple toutes les 500 μ s, une lumière modulée à une fréquence correspondant à la fréquence d'accord des récepteurs de la troisième rangée verticale R31, R32, R33, Chaque récepteur fournit un état inactif correspondant à un rayon non occulté et donc à l'absence d'obstacle entre émetteur et récepteur. A l'inverse, quand il n'est pas excité par un rayon incident,



il fournit un état actif correspondant à la présence d'un obstacle entre émetteur et récepteur.

Selon l'invention, les occultations de lumière sont traitées par un système électronique d'analyse programmé ou configuré pour visualiser les éléments de
5 la structure d'une haie fructifère ou haie culturale :

- pour mesurer la vitesse d'avancement de la machine ; et/ou
- pour discriminer les piquets de la haie ; et/ou
- pour détecter la position du cordon ; et/ou
- pour effectuer une mesure de la vigueur des plantes.

10 Le système électronique d'analyse 7 est connecté :

- à l'électro-distributeur 9 de commande du vérin 6 qui assure les mouvements d'écartement ou de rapprochement des ensembles de taille 14 ;
- 15 - à la valve de régulation de débit 11 du circuit hydraulique d'alimentation des moteurs hydrauliques 12 assurant l'entraînement en rotation des ensembles de taille tournants 14 ;
- à l'électro-distributeur 16 de commande du vérin 17 qui assure les mouvements verticaux des ensembles de taille 14.
- 20 - à l'ordinateur de viticulture de précision (non représenté) capable de gérer les données de détermination de la vigueur des plantes.

La figure 4 montre le système de vision artificielle 4-4 installé à l'avant de la tête de coupe d'une machine de prétaillage dont on voit notamment les éléments de taille rotatifs 5 et le vérin hydraulique 6 assurant le rapprochement desdits ensembles en position de travail ou l'écartement de ces derniers au
25 passage des piquets Pi.

Le système de vision artificielle 4-4 disposé de part et d'autre de la haie fructifère (rang de vigne ou autre) avance le long de celle-ci (selon flèche AV) ce qui génère des informations qui sont analysées par un système électronique 7 afin de discriminer les piquets Pi de la haie, de définir leur largeur et la vitesse à laquelle ils sont passés devant le système de vision 4-4. Une fois ces informations définies, le système électronique 7 calcule :

- 1/ le moment où il doit envoyer un courant électrique vers la commande 8 de l'électro-distributeur 9 permettant le passage du fluide hydraulique vers la chambre arrière 6a du vérin 6 qui par l'intermédiaire d'une transmission mécanique assure l'ouverture ou écartement des éléments de taille 5 au passage d'un piquet Pi ;
- 2/ le moment où il doit envoyer un courant électrique vers la commande 10 de l'électro-distributeur 9 permettant le passage du fluide hydraulique vers la chambre avant du vérin 6 qui par l'intermédiaire d'une transmission mécanique assure la fermeture ou le rapprochement des éléments de taille 5, après passage du piquet.

Ce calcul permet ainsi d'écarter et de refermer les éléments de taille le plus près possible des piquets de la haie fructifère, sans les toucher pour ne pas les détériorer tout en laissant le moins possible de sarments non sectionnés.

La figure 5 est une vue analogue à la figure 4 illustrant l'application du procédé et du dispositif de l'invention à la mesure de la vitesse d'avancement de la machine et à l'ajustement de la vitesse de rotation des outils de taille de la tête de coupe de ladite machine en fonction de la vitesse d'avancement mesurée.

Dans cette application, le système de vision artificielle 4-4 disposé de part et d'autre de la haie fructifère HF avance le long de celle-ci (selon flèche AV) ce qui génère des informations qui sont analysées par le système électronique 7, afin de définir la vitesse d'avancement de la machine munie dudit système de vision. Lorsque le système électronique a défini la vitesse d'avancement, il envoie une consigne électrique à la valve de régulation de débit 11 qui laisse passer un débit d'huile hydraulique afin d'alimenter les moteurs hydraulique 12 qui, par une liaison mécanique, entraîne en rotation les organes tournants 5 des

outils de taille. La consigne électrique est ajustée jusqu'à ce qu'un capteur de vitesse de rotation 13 affecté à la mesure de la rotation des outils tournants 5, indique au système électronique 7 une vitesse de rotation développée proche de la vitesse d'avancement de la machine. Cet agencement permet de faire un asservissement en boucle fermée avec le système électronique d'analyse, afin de réguler la vitesse de rotation des outils tournants 5 en fonction de la vitesse d'avancement de la machine 2.

La figure 6 illustre le réglage du positionnement des ensembles de taille de la machine par rapport au cordon d'un rang de vigne palissée cultivée en cordon.

On voit le système de vision artificielle installé à l'avant de l'ensemble de taille de la machine constitué de deux empilages 14 d'outils tournants 5. Ledit système disposé de part et d'autre du rang de vigne HF avance le long de celui-ci (selon flèche AV) ce qui génère des informations qui sont analysées par le système électronique d'analyse 7 afin de reconnaître et de définir la position du cordon Co, par rapport aux ensembles de taille 14. Une fois cette analyse réalisée, le système électronique 7 envoie un courant :

- 1/ soit, si le cordon Co est trop bas par rapport aux ensembles de coupe 14, vers la bobine de commande 15 d'un électro-distributeur 16 permettant le passage du fluide hydraulique vers la chambre arrière 17a d'un vérin 17 qui par une action mécanique fera descendre lesdits ensembles de coupe 14, jusqu'à ce que le cordon soit reconnu et se trouve à la position souhaitée par rapport aux ensembles de coupe ;
- 2/ soit, si le cordon Co est trop haut par rapport aux ensembles de coupe 14, vers la bobine de commande 18 de l'électro-distributeur 16 autorisant le passage du fluide hydraulique vers la chambre avant du vérin 17 qui par une action mécanique, fait remonter les ensembles de coupe 14, jusqu'à ce que la position du cordon Co par rapport à ces derniers soit correcte.

La position initiale souhaitée des ensembles de coupe 14 par rapport au cordon Co est préalablement fixée. Ce positionnement préalable est réalisé par un réglage de la position des modules émetteur ME et récepteur MR du système

de vision 4-4 par rapport aux ensembles de coupe 14, au moyen d'un dispositif de fixation réglable desdits modules sur les éléments 3a du châssis 3 de la machine, comme indiqué précédemment.

On décrit ci-après le fonctionnement du système de vision artificielle dans les différentes applications de l'invention.

A – Discrimination des piquets et de la végétation.

A.1 Identification de la végétation (figures 7A, 7B et 7C)

Compte tenu du fait que le procédé et le dispositif de l'invention sont plus spécialement destinés à équiper des machines appelées à se déplacer dans les vignes, on utilise, dans la suite de la description, le terme "sarment" pour désigner la végétation, ce mot devant toutefois être considéré comme l'équivalent du terme "rameau" désignant généralement les petites branches des plantes ou arbustes.

Un sarment Sa a un diamètre inférieur à la distance "e" entre les émetteurs E1 et E2. Il coupe successivement le faisceau E1-R1i puis le faisceau E2-R2i.

Lorsque la machine avance (flèches AV) la séquence d'évènements caractéristiques de la présence d'un sarment est la suivante :

- a) le sarment Sa coupe le faisceau E1-R1i (figure 7A)
- b) le sarment ne coupe aucun faisceau (figure 7B)
- c) le sarment coupe le faisceau E2-R2i (figure 7C).

A.2 Identification d'un piquet (figures 8A, 8B et 8C)

Un piquet Pi a une largeur apparente supérieure à la distance "e" ménagée entre les émetteurs E1 et E2. Il coupe simultanément les faisceaux E1-R1i et E2-R2i.

Lorsque la machine avance, la séquence d'évènements caractéristique de la présence d'un piquet est la suivante :

- a) le piquet P_i coupe seulement le faisceau $E1-R1i$ (figure 8A)
- b) le piquet coupe les faisceaux $E1-R1i$ et $E2-R2i$ (figure 8B)
- c) le piquet coupe seulement le faisceau $E2-R2i$ (figure 8C)

B - Mesure de la vitesse d'avancement de la machine (figures 9A, 9B)

- 5 La vitesse d'avancement de la machine est mesurée sur la végétation et sur les piquets.

B.1 Mesure de la vitesse sur la végétation

- a) à l'instant t_1 , le sarment S_a coupe le faisceau $E1-R1i$ (figure 9A)
- 10 b) à l'instant t_2 , le sarment coupe le faisceau $E2-R2i$ (figure 9B)

Entre t_1 et t_2 , la machine a parcouru la distance e .

La vitesse d'avancement V de la machine vaut $e/(t_2 - t_1)$

B.2 Mesure de la vitesse sur les piquets

- 15 La mesure de la vitesse sur les piquets s'opère de façon identique à la mesure de la vitesse sur la végétation.

C – Mesure de la largeur apparente des piquets (figures 10A et 10B).

On connaît la vitesse d'avancement V de la machine et on a identifié un piquet P_i en procédant comme indiqué précédemment.

C.1 Mesure de la largeur du piquet avec le faisceau avant $E1-R1i$

- 20 a) à l'instant t_1 , le piquet P_i commence à couper le faisceau $E1-R1i$ (figure 10A)
- b) à l'instant t_2 , le piquet cesse de couper le faisceau $E1-R1i$ (figure 10B)

Entre l'instant t_1 et l'instant t_2 , la machine a parcouru la distance L à la vitesse V . La largeur du piquet P_i vaut $L = (t_2 - t_1) \cdot V$.

C.2 Mesure de la largeur du piquet avec le faisceau arrière E2-R2i

La largeur du piquet est mesurée de la même façon que ci-dessus avec le
5 faisceau arrière E2-R2i.

D – Mesure de la vigueur de la végétation (figures 11A, 11B)

La mesure du diamètre de tous les sarments sur une hauteur
correspondant à celle des rangées verticales de récepteurs avant R11-R1i et
arrière R21-R2i, permet de déduire la vigueur de la végétation, grâce à une table
10 de corrélation.

On connaît la vitesse d'avancement V de la machine et on a identifié un
sarment S_a , en procédant comme indiqué précédemment.

D.1 Mesure du diamètre du sarment avec le faisceau avant E1-R1i :

a) à l'instant t_1 , le sarment S_a commence à couper le faisceau E1-R1i (figure
15 11A)

b) à l'instant t_2 , le sarment cesse de couper le faisceau E1-R1i (figure 11B)

Entre l'instant t_1 et l'instant t_2 , la machine a parcouru une distance d à
vitesse V . Le diamètre du sarment vaut $d = (t_2 - t_1) \cdot V$.

D.2 Mesure du diamètre du sarment avec le faisceau arrière E2-R2i

20 Le diamètre du sarment est mesuré de la même façon que ci-dessus, avec
le faisceau arrière E2-R2i.

E – Mesure de la position du cordon par rapport à l'outil de coupe inférieur 5a de l'ensemble de coupe 14 de la machine.



E.1 Identification du cordon (figure 12)

Le cordon Co se distingue d'un piquet ou d'un sarment en ce qu'il occulte de manière constante, lorsque la machine avance, un ou plusieurs faisceaux E3-R31, E3-R32, E3-R33, ...

5 E.2 Position du cordon par rapport à l'outil inférieur

On considère que selon un mode de construction préférentiel :

- le faisceau horizontal inférieur E3-R31 définit la position de référence nulle ;
- 10 - le cordon Co se trouve à mi-chemin entre le module émetteur ME et le module récepteur MR (outil de coupe centré sur le rang de vigne) ;
- le module émetteur ME et le module récepteur MR sont solidaires de l'ensemble de coupe 14 ;
- les récepteurs R31, R32, R33, R3j... sont espacés verticalement de la même distance h.

15 La position du haut du cordon est donnée par le plus haut faisceau occulté (le faisceau d'indice $k = 4$, sur l'exemple illustré à la figure 12).

La hauteur du dessus du cordon, par rapport au faisceau de référence E3-R31 est égale à : $H = (k-1)*h/2$.

REVENDICATIONS

1. Procédé d'analyse de la structure de haies culturales applicable aussi bien de jour que de nuit, adapté à une machine mobile en déplacement continu dans les plantations palissées ou tuteurées telles que vignes, caractérisé en ce que le procédé utilise un système de vision artificielle (4) fonctionnant en transmission, permettant de déterminer les occultations de lumière entre un ou des émetteurs (E1, E2, E3, ...) et un ou des récepteurs (R1i, R2i, R3j) placés de part et d'autre de la haie, et en ce que les informations générées par ces occultations de lumière sont traitées par un système électronique d'analyse (7) programmé ou configuré pour examiner les éléments de la structure de la haie.
2. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que l'on s'affranchit de l'influence de la lumière solaire parasite en utilisant une lumière modulée périodiquement par les émetteurs, les récepteurs n'étant sensibles qu'à la lumière modulée et non à la composante continue de la lumière.
3. Procédé selon les revendications 1 ou 2, caractérisé en ce que l'on réduit l'importance de la lumière solaire parasite en choisissant des longueurs d'onde d'émission et de réception pour lesquelles la lumière solaire est relativement faible, c'est-à-dire en dehors du spectre visible, soit une longueur d'onde inférieure à 400 nm ou supérieure à 750 nm et, par exemple, de l'ordre de 950 nm.
4. Procédé selon l'une des revendications 2 ou 3, dont le système de vision artificielle (4) comprend, d'une part, au moins un émetteur avant (E1) et un émetteur arrière (E2), et, d'autre part, au moins un récepteur avant (R11, R12, R13, ...) et un récepteur arrière (R21, R22, R23, ...), en considérant le sens d'avancement de la machine équipée de ce système de vision, caractérisé en ce que chaque émetteur avant (E1) et arrière (E2) émet, en alternance, par exemple pendant une durée de l'ordre de 500 μ s, une lumière modulée, à une fréquence correspondant à la fréquence d'accord des



récepteurs avant (R11, R12, R13, ...) et arrière (R21, R22, R23, ...) respectivement.

5. Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 4, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour
5 traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de mesurer la vitesse d'avancement de la machine et d'ajuster la vitesse de rotation des outils de ladite machine, en fonction de la vitesse d'avancement mesurée.
6. Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 5, caractérisé en ce
10 que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de discriminer les piquets de la haie.
7. Procédé selon les revendications 1 à 6, caractérisé en ce que le système
15 électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de détecter la position du cordon.
8. Procédé selon les revendications 1 à 7, caractérisé en ce que le système
20 électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin d'effectuer une mesure de la vigueur des plantes.
9. Dispositif d'analyse de la structure de haies culturales par exemple pour
l'équipement des machines mobiles appelées à travailler en continu dans les
25 plantations palissées ou tuteurées telles que vigne, caractérisé en ce qu'il comprend un système de vision artificielle (4) fonctionnant en transmission constitué d'un ou plusieurs émetteurs (E1, E2, E3) et d'un ou plusieurs
récepteurs (R1i, R2i, R3j), ce système de vision artificielle étant agencé de
sorte que lorsqu'il est monté sur une machine, un ou plusieurs de ses
composants optoélectroniques puisse(nt) être disposé(s) de part et d'autre de
la haie fructifère enjambée par cette dernière, ledit dispositif comprenant
30 encore un système électronique d'analyse programmé (7) ou configuré pour

traiter les informations générées par les occultations de lumière, pour visualiser et analyser les éléments de la haie.

10. Dispositif selon la revendication 9, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de mesurer la vitesse d'avancement de la machine.
11. Dispositif selon l'une des revendications 9 ou 10, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de discriminer les piquets de la haie.
12. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 9 à 11, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin de détecter la position du cordon.
13. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 9 à 12, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse est programmé ou configuré pour traiter les informations générées par les occultations de lumière, afin d'effectuer une mesure de la vigueur des plantes.
14. Dispositif suivant l'une quelconque des revendications 9 à 13, caractérisé en ce que le système de vision artificielle comprend : - d'une part, un module émetteur (ME) constitué d'au moins un émetteur avant (E1) et un émetteur arrière (E2), et, d'autre part, un module récepteur (MR) constitué d'au moins un récepteur avant (R11, R12, R13, ...) et d'un récepteur arrière (R21, R22, R23, ...), en considérant le sens d'avancement de la machine équipée de ce système de vision, la distance (e) séparant l'émetteur avant (E1) et l'émetteur arrière (E2) étant inférieure à la largeur des piquets (Pi) du palissage de la haie fructifère.
15. Dispositif selon la revendication 14, caractérisé en ce que le module récepteur (MR) comprend au moins une rangée verticale avant constituée de plusieurs récepteurs espacés (R11, R12, R13,...) et au moins une rangée



verticale arrière constituée de plusieurs récepteurs espacés (R21, R22, R23,...), chaque émetteur avant (E1) et arrière (E2) étant conçu pour émettre, en alternance, par exemple pendant une durée de l'ordre de 500 μ s, une lumière modulée, à une fréquence correspondant à la fréquence d'accord des rangées verticales de récepteurs avant (R11, R12, R13, ...) et arrière (R21, R22, R23, ...), respectivement.

16. Dispositif selon l'une des revendications 14 ou 15, caractérisé en ce que le module récepteur (MR) comprend une troisième rangée verticale de récepteurs (R31, R32, R33, ...) dont le récepteur inférieur (R31) se trouve placé en partie basse dudit module récepteur (MR), et en ce que le module émetteur (ME) comporte, en partie basse, un émetteur (E3) conçu pour émettre, par exemple toutes les 500 μ s, une lumière à une fréquence correspondant à la fréquence d'accord des récepteurs (R31, R32, R33, ...) de ladite troisième rangée.

17. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 9 à 16, caractérisé en ce que les modules émetteurs (ME) et récepteurs (MR) du système de vision artificielle (4), sont fixés sur le châssis (3-3a) de la machine, à l'aide de moyens permettant un réglage de leur position, principalement en hauteur, par rapport audit châssis.

18. Dispositif suivant l'une quelconque des revendications 9 à 17, applicable aux machines de prétaillage, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse (7) est connecté à l'électro-distributeur (9) de commande du vérin (6) qui assure l'écartement et le rapprochement des éléments de taille (5) de la tête de coupe desdites machines.

19. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 9 à 18, pour la mise en œuvre du procédé selon la revendication 5, applicable aux machines de prétaillage, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse (7) est connecté à la valve de régulation de débit (11) du circuit hydraulique d'alimentation des moteurs hydrauliques (12) assurant l'entraînement en rotation des outils de coupe tournants (5), dont la vitesse de rotation est indiquée audit système électronique d'analyse (7) par un capteur de rotation

(13) affecté à la mesure de cette vitesse, ce qui permet de faire un asservissement en boucle fermée avec le système électronique d'analyse, afin de réguler la vitesse de rotation desdits outils (5) en fonction de la vitesse d'avancement de la machine (2).

- 5 20. Dispositif suivant l'une quelconque des revendications 9 à 19, pour la mise en œuvre du procédé selon la revendication 7, applicable aux machines de prétaillage, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse (7) est connecté à un électro-distributeur (16) de commande d'un vérin (17) assurant les mouvements verticaux des ensembles de taille (14) desdites machines.
- 10 21. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 9 à 20, pour la mise en œuvre du procédé suivant la revendication 8, caractérisé en ce que le système électronique d'analyse (7) est connecté à un ordinateur capable de gérer les données permettant la détermination de la vigueur des plantes.

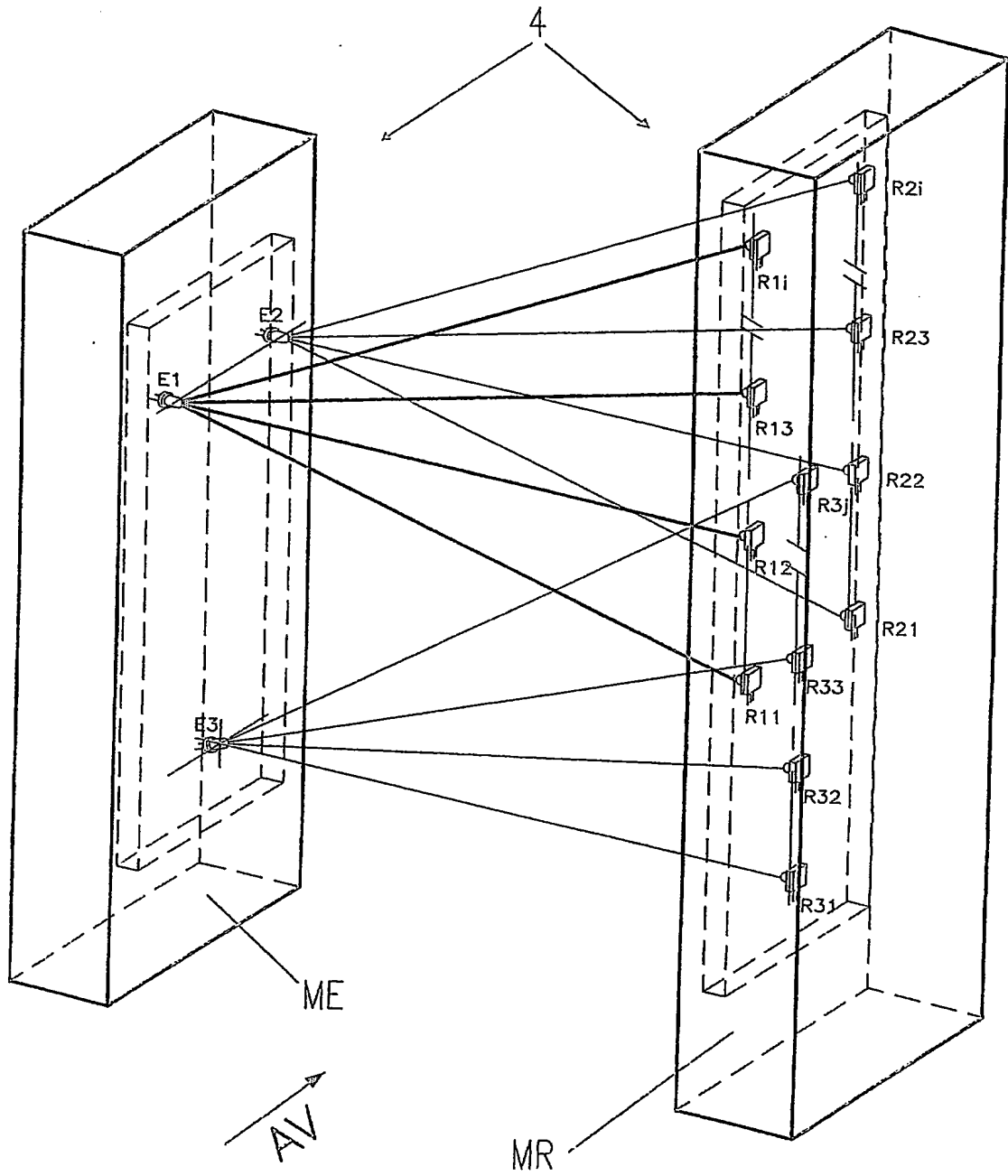
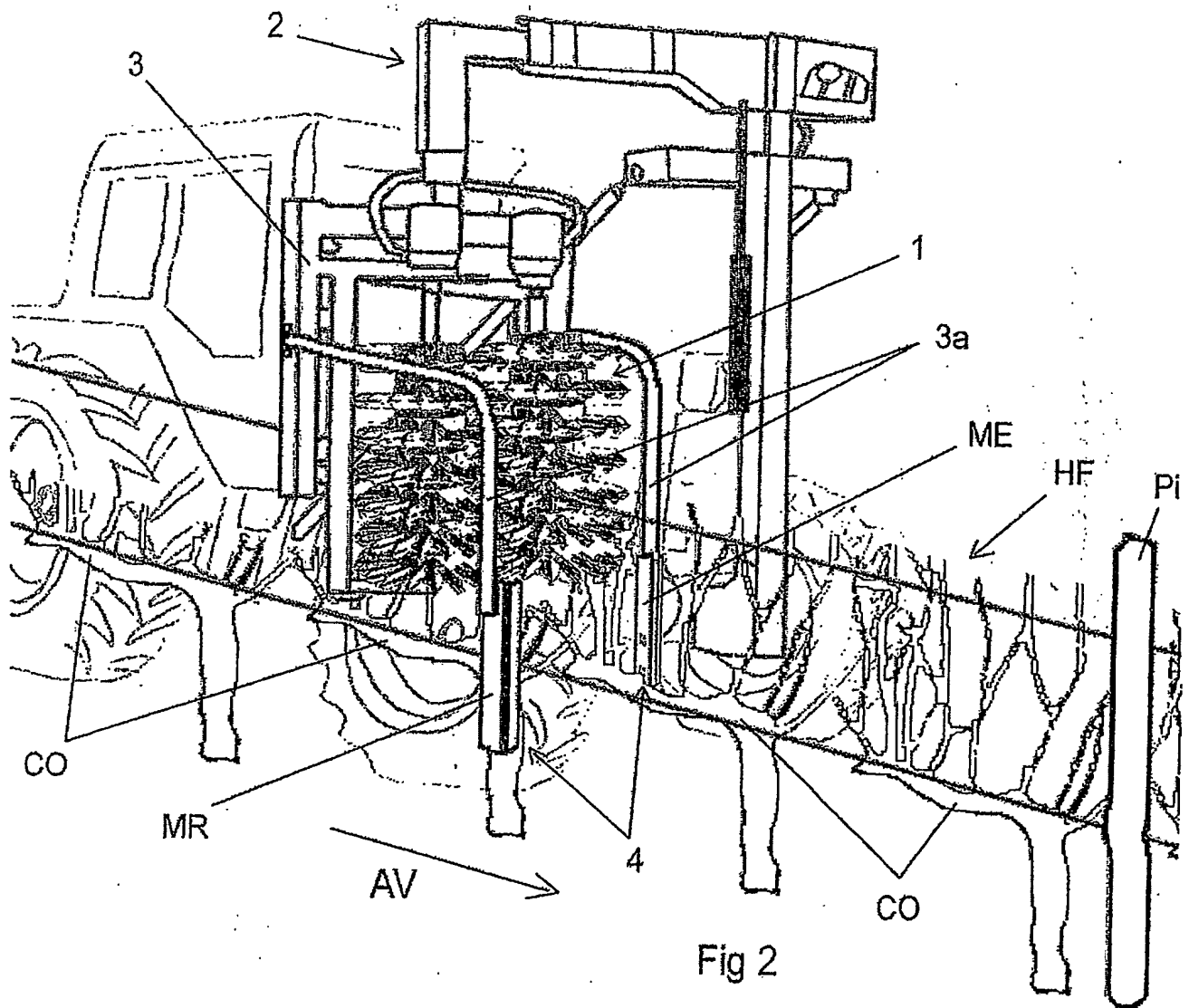


Fig. 1



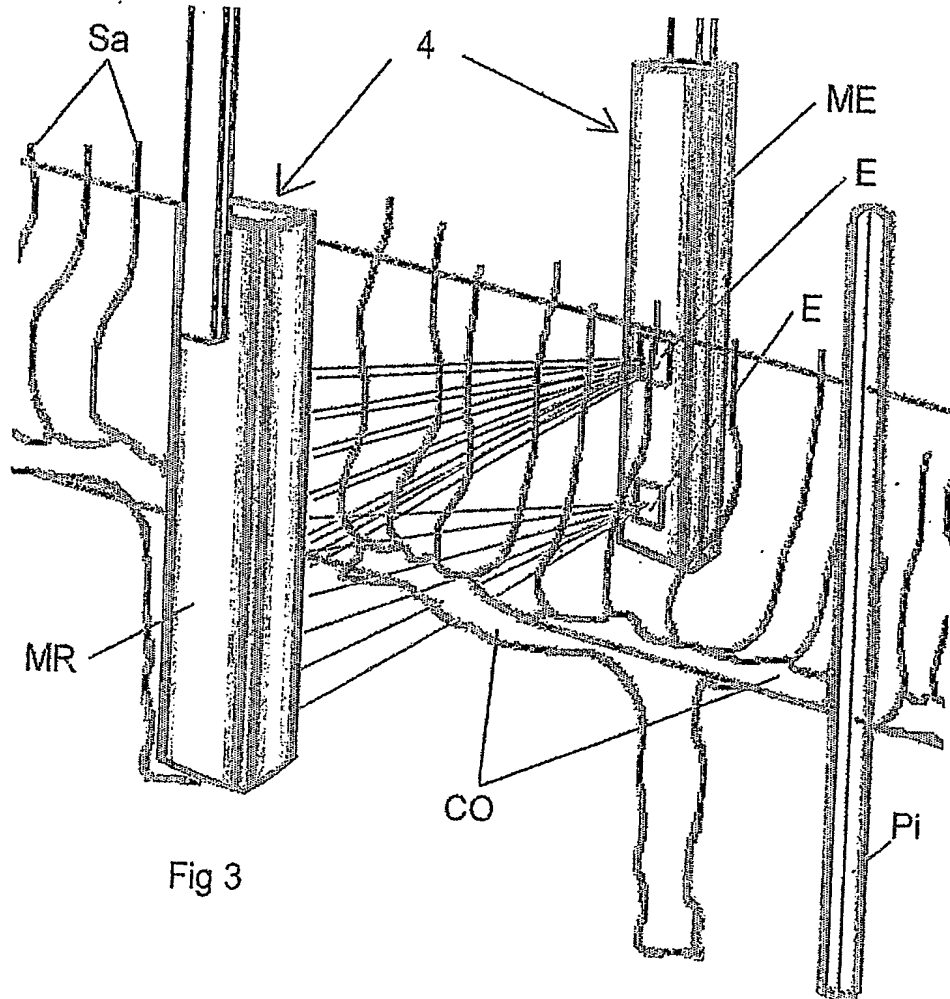


Fig. 4

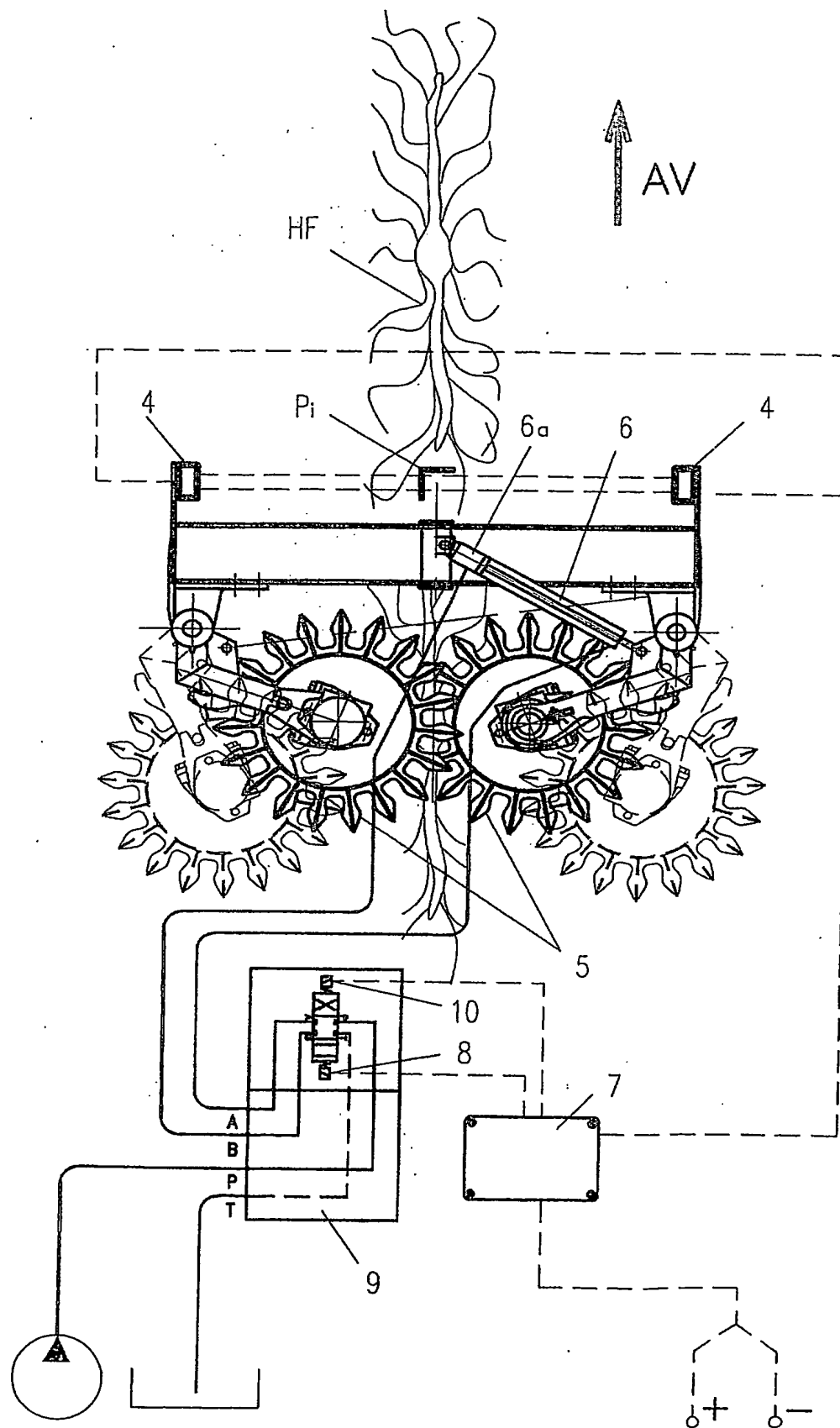
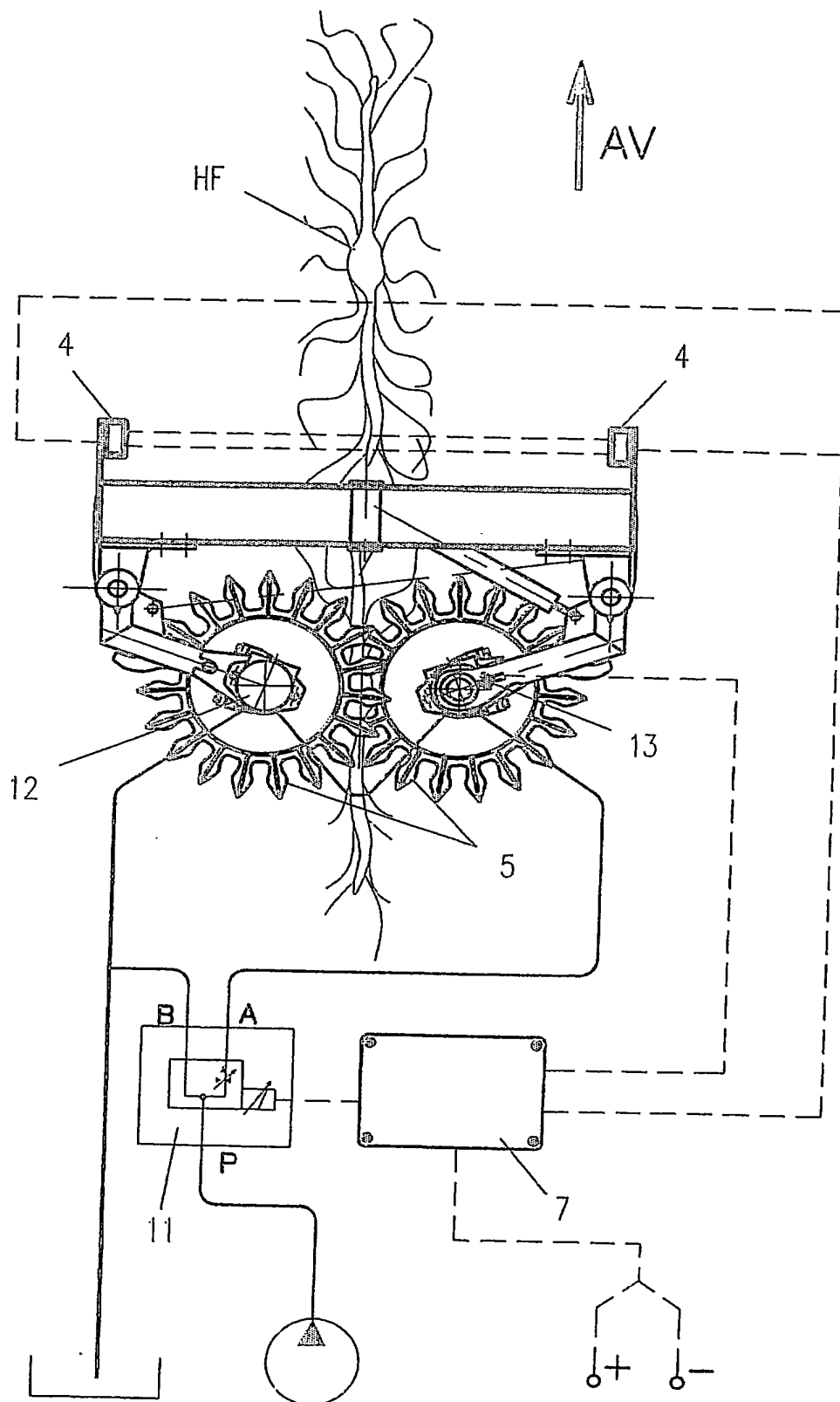




Fig. 5



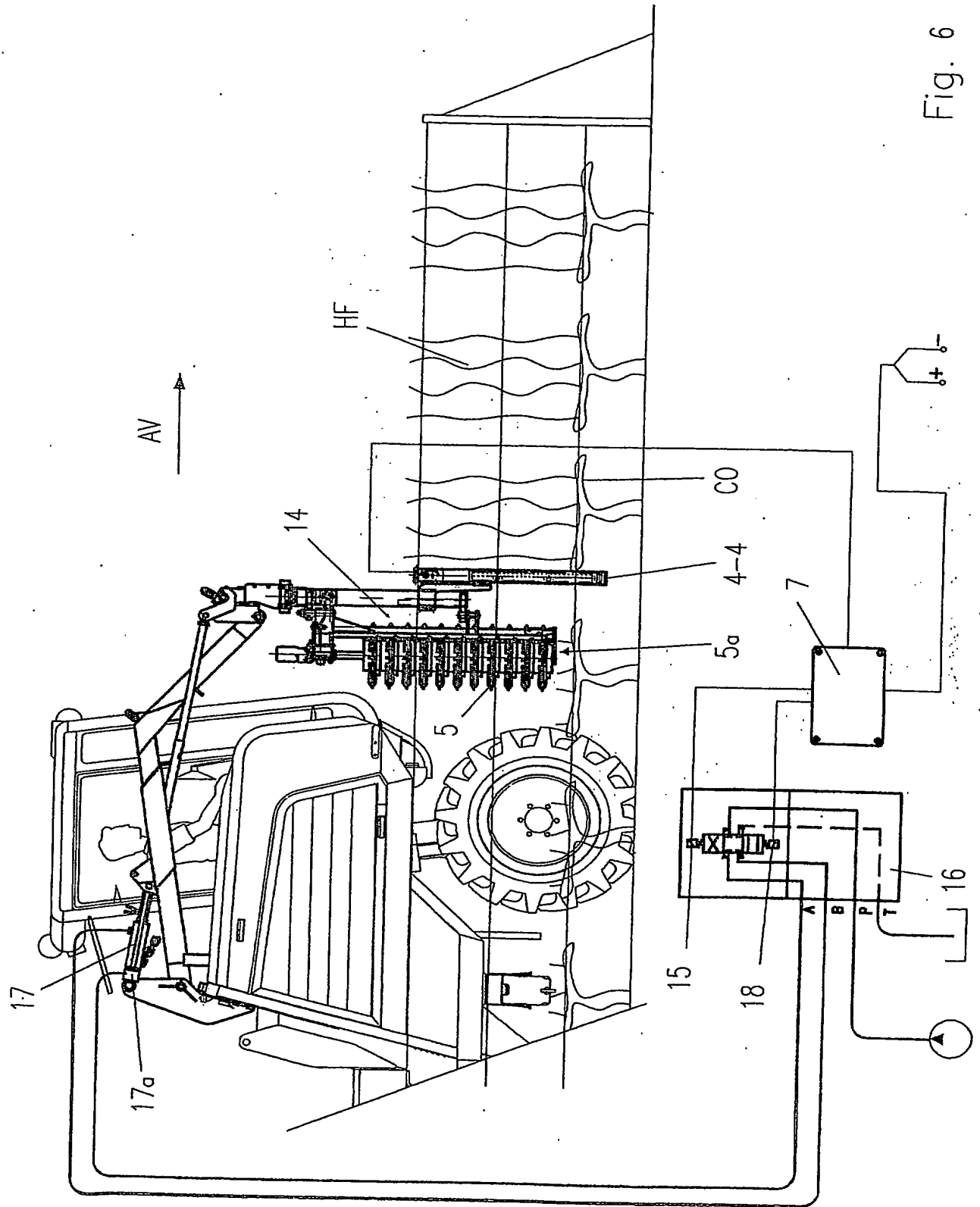


Fig. 6

Fig. 7A

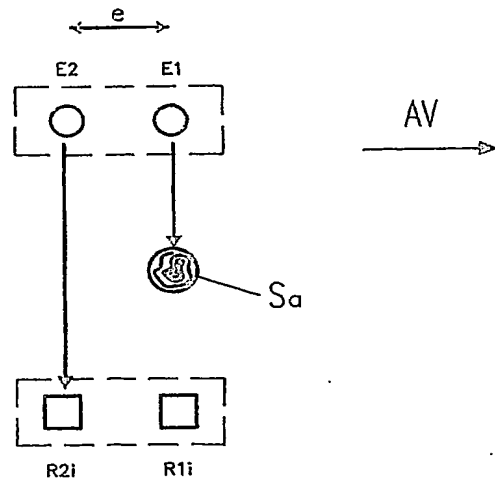


Fig. 7B

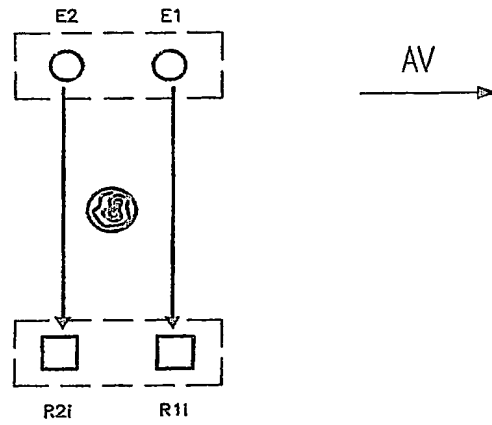


Fig. 7C

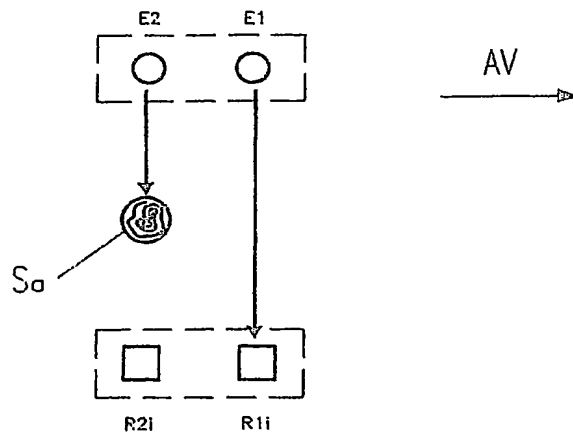


Fig. 8A

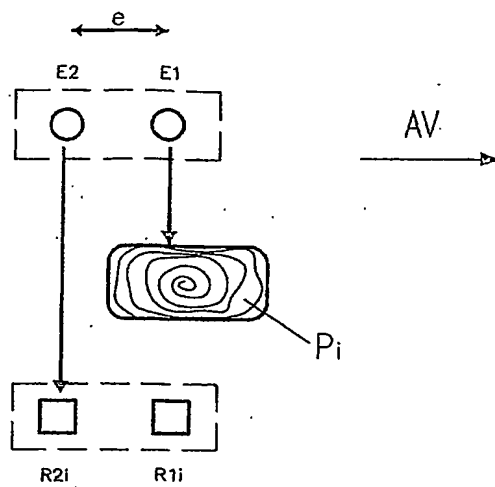


Fig. 8B

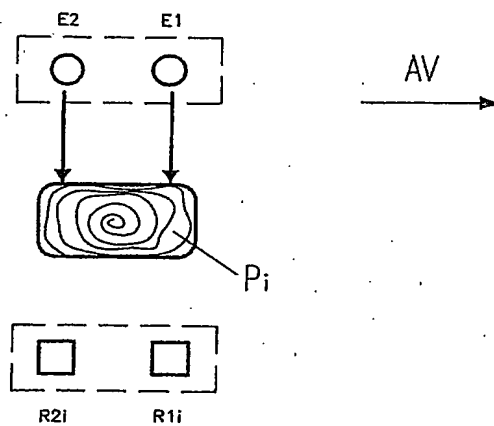
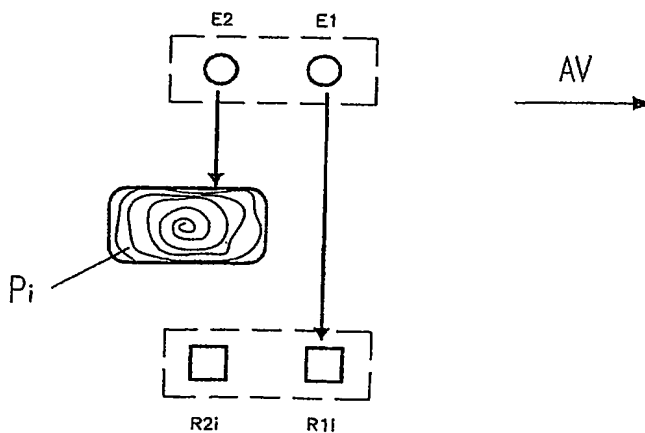


Fig. 8C



9/11

Fig. 9A

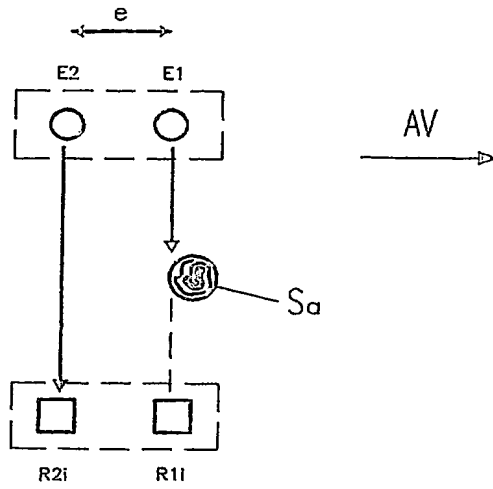


Fig. 9B

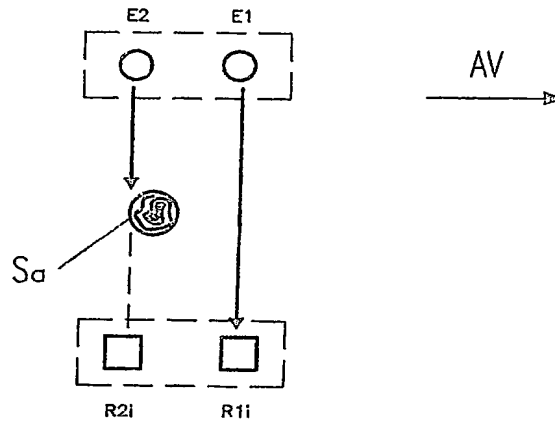


Fig. 10A

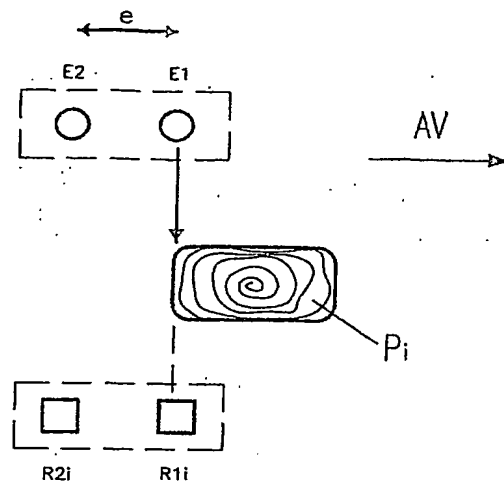


Fig. 10B

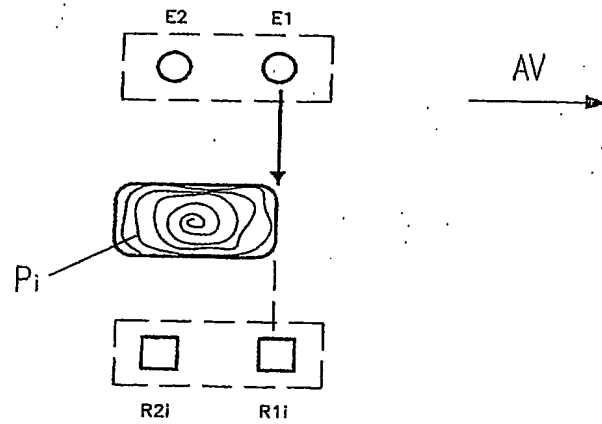


Fig. 11A

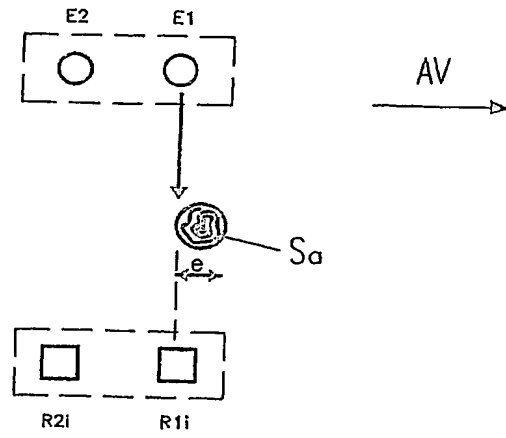


Fig. 11B

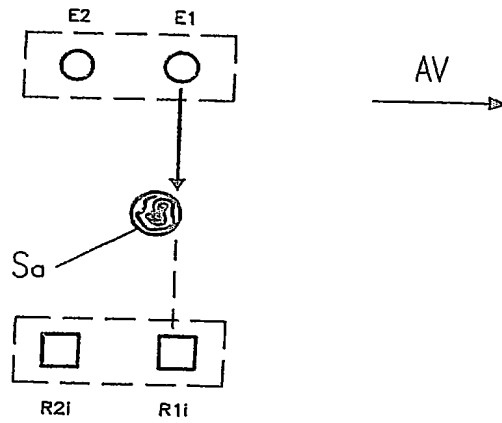
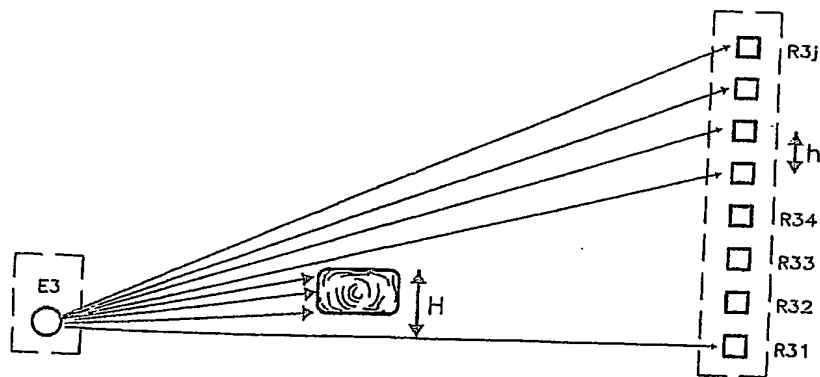


Fig. 12





BREVET D'INVENTION
CERTIFICAT D'UTILITÉ
Code de la propriété intellectuelle - Livre VI


N° 11235*03

DÉPARTEMENT DES BREVETS

26 bis, rue de Saint Pétersbourg
75800 Paris Cedex 08
Téléphone : 33 (1) 53 04 53 04 Télécopie : 33 (1) 42 94 86 54

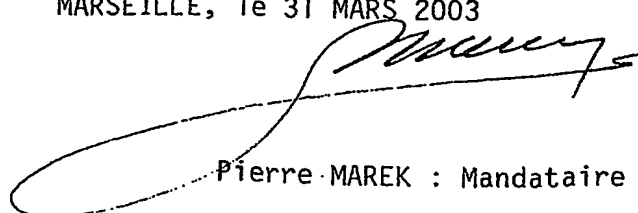
DÉSIGNATION D'INVENTEUR(S) Page N° .../...

(À fournir dans le cas où les demandeurs et les inventeurs ne sont pas les mêmes personnes)



Cet imprimé est à remplir lisiblement à l'encre noire

DB 113 @ W / 270601

Vos références pour vos dossiers (facultatif)		P37-12ER 53
N° D'ENREGISTREMENT NATIONAL		03039144
TITRE DE L'INVENTION (200 caractères ou espaces maximum)		
Procédé et dispositif d'analyse de la structure et de la constitution de haies culturales, telles que, par exemple, des rangs de vigne.		
LE(S) DEMANDEUR(S) :		
PELLENC (Société Anonyme) Route de Cavaillon Quartier Notre Dame 84120 PERTUIS		
DESIGNE(NT) EN TANT QU'INVENTEUR(S) :		
1	Nom	PELLENC
	Prénoms	Roger
Adresse	Rue	110, chemin de l'Abbaye
	Code postal et ville	184120 PERTUIS
Société d'appartenance (facultatif)		
2	Nom	
	Prénoms	
Adresse	Rue	
	Code postal et ville	
Société d'appartenance (facultatif)		
3	Nom	
	Prénoms	
Adresse	Rue	
	Code postal et ville	
Société d'appartenance (facultatif)		
S'il y a plus de trois inventeurs, utilisez plusieurs formulaires. Indiquez en haut à droite le N° de la page suivi du nombre de pages.		
DATE ET SIGNATURE(S) DU (DES) DEMANDEUR(S) OU DU MANDATAIRE (Nom et qualité du signataire)		
MARSEILLE, 1e 31 MARS 2003  Pierre MAREK : Mandataire		

PCT/FR2004/000714



This Page is inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☒ BLACK BORDERS
- ☒ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- ☒ FADED TEXT OR DRAWING
- ☐ BLURED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
- ☐ SKEWED/SLANTED IMAGES
- ☒ COLORED OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
- ☐ GRAY SCALE DOCUMENTS
- ☐ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
- ☐ REPERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY
- ☐ OTHER: _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

**As rescanning documents *will not* correct images
problems checked, please do not report the
problems to the IFW Image Problem Mailbox**